

Outils d'imagerie pour la robotique



Présentation

Code interne : EI9TS341

Description

Il s'agit d'une introduction aux différentes méthodes existantes pour traiter les images et les vidéos dans le contexte de la robotique.

Pré-requis obligatoires

Programmation en C/C++, avoir suivi l'option IT220 (introduction aux traitements d'image) peut être un plus

Syllabus

Ce cours couvre les aspects suivants :

- traitements de base des images
- vision 3D, calibration de caméra, appariements
- détection d'objets, de mouvements, suivi

La mise en oeuvre se fera en C++ avec utilisation de la bibliothèque OpenCV.

Bibliographie

N/A

Modalités de contrôle des connaissances



Évaluation initiale / Session principale - Épreuves

Type d'évaluation	Nature de l'épreuve	Durée (en minutes)	Nombre d'épreuves	Coefficient de l'épreuve	Note éliminatoire de l'épreuve	Remarques
Contrôle Continu Intégral	Contrôle Continu			1		

Infos pratiques

Contacts

Vinh-Thong Ta

✉ Vinh-Thong.Ta@bordeaux-inp.fr